

ARQ1

CORTO 1

78% (7/9)

1. Tomando en cuenta el mapeo de pines para el arduino Mega (<https://www.arduino.cc/en/Hacking/PinMapping2560>) que registro debo ejecutar para mandar un estado alto a los pines digitales (10,11,12)?. (Letras en mayúsculas).

DDRB = 01110000

2. Nombre de la memoria NO volátil del arduino MEGA

- ☐ A FLASH  
☐ B PROM  
☒ C EPROM  
☐ D ROM  
☐ E RAM

3. El módulo HC-06 no puede ser configurado como esclavo?

- ☐ A True  
☒ B False

4. ¿Que letra representa el puerto para el PIN digital 11 según el pin mapping del arduino UNO?

- ☐ A A  
☒ B B  
☐ C C  
☐ D D  
☐ E E

5. ¿Que partes no componen un servo motor?

- ☒ A Circuito integrado  
☐ B Motor Stepper  
☒ C Motor DC  
☐ D Sistema mecánico  
☐ E Driver

✗ 6. ¿No es mas sencillo usar un motor stepper unipolar que un bipolar?

- ☒ A True
- ☐ B False

✓ 7. ¿Con que registros leo el estado de los pines?

- ☒ A PINX
- ☐ B PORTX
- ☐ C DDRX
- ☐ D Todas las anteriores :v

✓ 8. ¿ no le puedo definir al servo motor una cantidad EXACTA de grados a girar ?

- ☐ A True
- ☒ B False

✓ 9. Numero de pines que posee el módulo bluetooth HC-05. Únicamente el número  
6

✓ 10. (EXTRA) Segundo nombre del aux, sin tilde en minúsculas

Rene

⊘ 11. (EXTRA) ¿Que es lo que se muestra en la imagen?

Orden de Eris

